

# Sincronização e Comunicação entre Processos

# Sincronização e Comunicação entre Processos

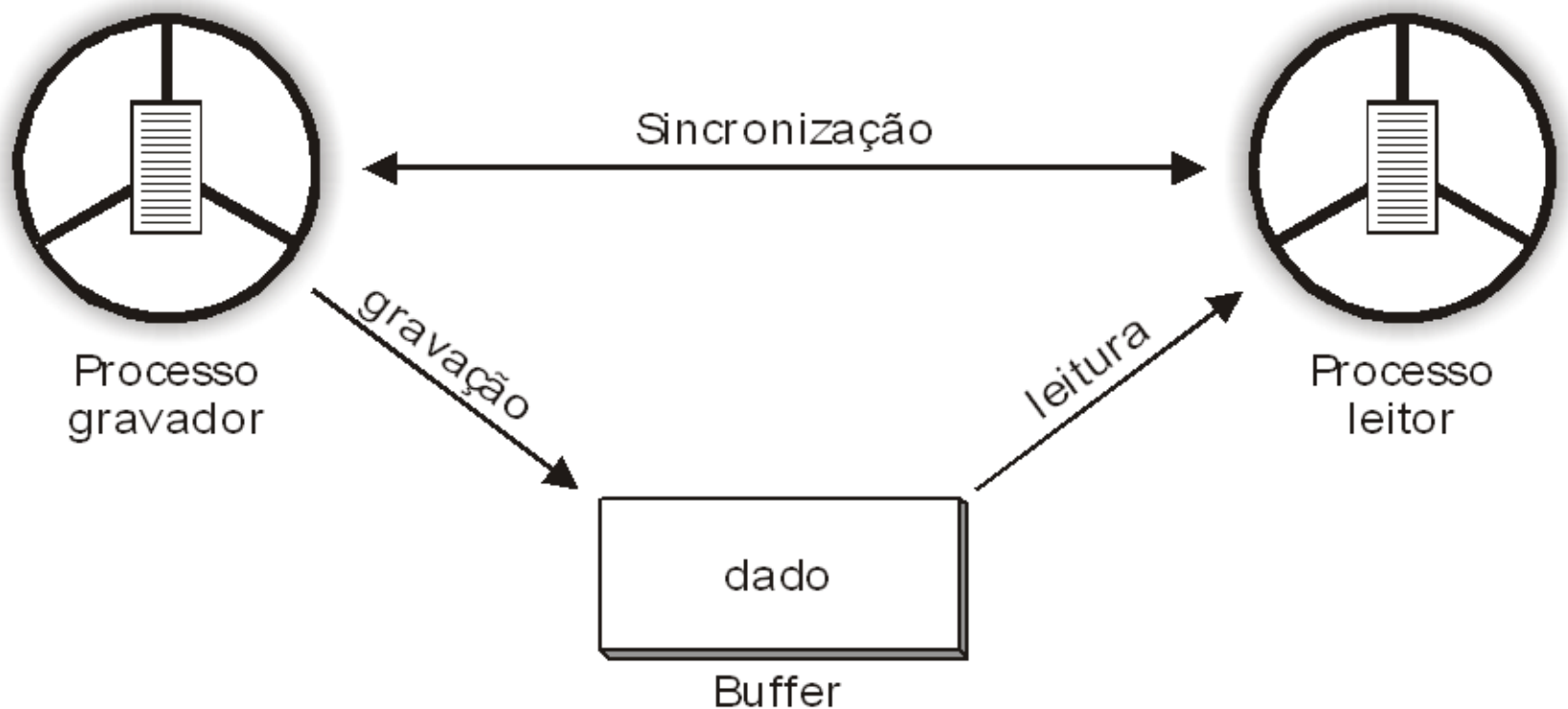
- Introdução
  - Década de 1960
    - Surgimento sistemas multiprogramáveis
    - Aplicações concorrentes
      - Compartilhamento de recursos
      - Possíveis situações indesejáveis
      - Necessidade de mecanismos de sincronização
  - Nesta unidade
    - Problemas de compartilhamento,
    - Sincronização, semáforos, monitores, *deadlock*

# Aplicações concorrentes

- Processos se comunicam
  - Por meio de compartilhamento de memória
  - Por troca de mensagens
- Mecanismos de sincronização
  - Controlam a comunicação entre processos
  - Garantem a confiabilidade das aplicações
  - Processos, subprocessos ou threads usam os mesmos conceitos para sincronização

# Aplicações concorrentes

- Sincronização e Comunicação entre Processos



# Especificação de concorrência

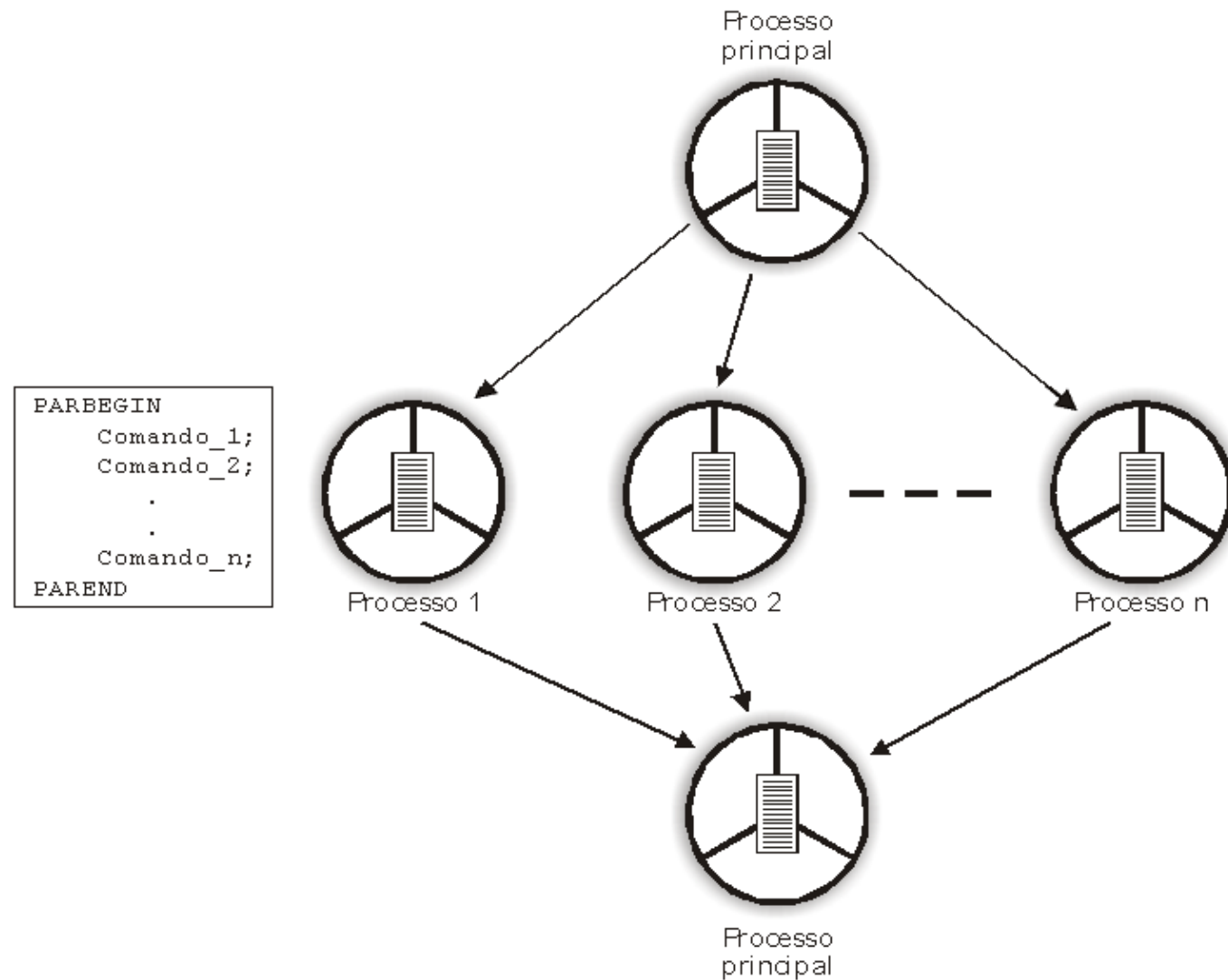
- Existem várias notações
  - FORK e JOIN (Conway, 1963)

```
PROGRAM A;      PROGRAM B;  
.              .  
.              .  
FORK B;         .  
.              .  
.              .  
JOIN B;         END .  
.              .  
END .
```

# Especificação de concorrência

- PARBEGIN e PAREND (Dijkstra, 1965)
  - Comandos usados para sincronização
  - PARBEGIN
    - Especifica seqüência de comandos que serão executados em ordem imprevisível.
  - PAREND
    - Define um ponto de sincronização

# Especificação de concorrência



# Especificação de concorrência

- $X := \text{SQRT}(1024) + (35.4 * 0.23) - (302 / 7)$

```
PROGRAM Expressao;  
  VAR X, Temp1, Temp2, Temp3: REAL;  
BEGIN  
  PARBEGIN  
    Temp1 := SQRT(1024);  
    Temp2 := 35.4 * 0.23;  
    Temp3 := 302 / 7;  
  PAREND;  
  X := Temp1 + Temp2 - Temp3;  
  Writeln('X = ', X);  
END
```



# Problemas de Compartilhamento

- Problema 1:
  - Compartilhamento de arquivos
  - Dois caixas de um banco tentam atualizar o saldo de um cliente ao mesmo tempo

```
PROGRAM Conta_Corrente;  
    ...  
    READ (Arq_Contas, Reg_Cliente);  
    READLN (Valor_Dep_Ret);  
    Reg_Cliente.Saldo := Reg_Cliente.Saldo+Valor_Dep_Ret;  
    WRITE (Arq_Contas, Reg_Cliente);  
    ...  
END
```

# Problemas de Compartilhamento

- Cenário 1:
  - Conta do cliente é movimentada por duas pessoas.
    - Saldo inicial é de R\$1000,00
  - Processo do Caixa 1:
    - Debita R\$200,00
  - Processo do Caixa 2:
    - Credita R\$300,00
  - Qual o saldo esperado para a conta após as alterações?

# Problemas de Compartilhamento

- Problema 1:
  - Processo do Caixa 1:
    - Lê registro
    - Debita valor na memória
  - Processo do Caixa 2
    - Lê registro antes de Caixa 1 gravar no arquivo
    - Credita valor na memória

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800
Cx 2	READ	1.000	*	1.000

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800
Cx 2	READ	1.000	*	1.000
Cx 2	READLN	1.000	+300	1.000



# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800
Cx 2	READ	1.000	*	1.000
Cx 2	READLN	1.000	+300	1.000
Cx 2	:=	1.000	+300	1.300

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800
Cx 2	READ	1.000	*	1.000
Cx 2	READLN	1.000	+300	1.000
Cx 2	:=	1.000	+300	1.300
Cx 1	WRITE	800	-200	800

# Problemas de Compartilhamento

<i>Caixa</i>	<i>Comando</i>	<i>Saldo Arq</i>	<i>Valor C/D</i>	<i>Saldo Men</i>
Cx 1	READ	1.000	*	1.000
Cx 1	READLN	1.000	-200	1.000
Cx 1	:=	1.000	-200	800
Cx 2	READ	1.000	*	1.000
Cx 2	READLN	1.000	+300	1.000
Cx 2	:=	1.000	+300	1.300
Cx 1	WRITE	800	-200	800
Cx 2	WRITE	1.300	+300	1.300

# Problemas de Compartilhamento

- Problema 2
  - Compartilhamento de memória
  - Processos A e B executando um comando de atribuição.

Processo A  
 $X := X + 1;$

Processo B  
 $X := X - 1;$

# Problemas de Compartilhamento

- Inicialmente  $x = 2$ , qual será o valor de  $x$  após a execução dos processos?

Processo A  
 $x := x + 1;$

Processo B  
 $x := x - 1;$

# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

<i>Processo</i>	<i>Comando</i>	<i>X</i>	<i>Ra</i>	<i>Rb</i>
A	LOAD X, Ra	2	2	*

# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

<i>Processo</i>	<i>Comando</i>	<i>X</i>	<i>Ra</i>	<i>Rb</i>
A	LOAD X, Ra	2	2	*
A	ADD 1, Ra	2	3	*

# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

<i>Processo</i>	<i>Comando</i>	<i>X</i>	<i>Ra</i>	<i>Rb</i>
A	LOAD X, Ra	2	2	*
A	ADD 1, Ra	2	3	*
B	LOAD X, Rb	2	*	2



# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

<i>Processo</i>	<i>Comando</i>	<i>X</i>	<i>Ra</i>	<i>Rb</i>
A	LOAD X, Ra	2	2	*
A	ADD 1, Ra	2	3	*
B	LOAD X, Rb	2	*	2
B	SUB 1, Rb	2	*	1

# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

Processo	Comando	X	Ra	Rb
A	LOAD X, Ra	2	2	*
A	ADD 1, Ra	2	3	*
B	LOAD X, Rb	2	*	2
B	SUB 1, Rb	2	*	1
A	STORE Ra, X	3	3	*

# Problemas de Compartilhamento

<u>Processo A</u>		<u>Processo B</u>	
LOAD	x, Ra	LOAD	x, Rb
ADD	1, Ra	SUB	1, Rb
STORE	Ra, x	STORE	Rb, x

Processo	Comando	X	Ra	Rb
A	LOAD X, Ra	2	2	*
A	ADD 1, Ra	2	3	*
B	LOAD X, Rb	2	*	2
B	SUB 1, Rb	2	*	1
A	STORE Ra, X	3	3	*
B	STORE Rb, X	1	*	1

# Exclusão Mútua

- Solução simples:
  - Evitar que determinados trechos críticos dos programas sejam executados ao mesmo tempo por mais de um processo.
  - Esses trechos são chamados de *região crítica*
  - O impedimento de acesso simultâneo à região crítica é denominado *Exclusão Mútua*

# Exclusão Mútua

- Protocolos de acesso
  - Necessários para controlar entrada e saída da região crítica.

```
BEGIN
    ...
    Entra_Regiao_Critica; /* Procolo de entrada */
    Regiao_Critica();
    Sai_Regiao_Critica;   /* Procolo de saída   */
    ...
END.
```

# Exclusão Mútua

- Espera indefinida (*Starvation*)
  - Processo nunca consegue acessar sua região crítica.
  - Causas
    - Escalonamento aleatório
    - Escalonamento por prioridade
  - Solução
    - Usar fila de processos.
    - Marcar n.º de vezes que o processo foi ignorado.

# Exclusão Mútua

- Diversas soluções para implementação.
  - Soluções de Hardware
    - Mecanismos de hardware impedem o acesso múltiplo à região crítica.
  - Soluções de Software
    - Mecanismos de software (programas) impedem o acesso múltiplo à região crítica.

# Exclusão Mútua (Soluções de Hardware)

- Desabilitar interrupções
  - Solução mais simples
  - Inibir interrupções → Inibir *troca de contexto*
  - Limitações:
    - Prejudica concorrência
    - Possibilita inibição infinita
    - Demora na propagação em sistemas com vários processadores



# Exclusão Mútua (Soluções de Hardware)

- Desabilitar interrupções

```
BEGIN
    ...
    Desabilita_Interrupcoes;
    Regiao_Critica();
    Habilita_Interrupcoes;
    ...
END.
```

# Exclusão Mútua (Soluções de Hardware)

- Test-and-Set
  - Instrução atômica implementada em diversos processadores
  - Evita a manipulação de uma variável por dois processos ao mesmo tempo

**Test-and-Set (X, Y) ;**

- Valor lógico de Y é copiado para X e
- Y recebe o valor lógico verdadeiro

# Test-and-Set

```
PROGRAM Test_and_Set;  
  VAR Bloqueio: BOOLEAN;  
  
  PROCEDURE Processo_A;  
    VAR Pode_A: BOOLEAN;  
  BEGIN  
    REPEAT  
      Pode_A := True;  
      WHILE (Pode_A) DO  
        Test_and_Set(Pode_A, Bloqueio);  
        Regiao_Critica_A;  
        Bloqueio := False;  
      UNTIL False;  
    END;  
  END;
```

# Test-and-Set

```
PROGRAM Test_and_Set;  
  VAR Bloqueio: BOOLEAN;  
  
  PROCEDURE Processo_B;  
    VAR Pode_B: BOOLEAN;  
  BEGIN  
    REPEAT  
      Pode_B := True;  
      WHILE (Pode_B) DO  
        Test_and_Set(Pode_B, Bloqueio);  
        Regiao_Critica_B;  
        Bloqueio := False;  
      UNTIL False;  
    END;  
  END;
```

# Test-and-Set

- Trecho do programa principal

```
BEGIN
  Bloqueio := False;
  PARBEGIN
    Processo_A;
    Processo_B;
  PAREND;
END.
```

# Test-and-Set

- Problemas
  - *Starvation*
    - Escalonamento arbitrário de processos

# Exclusão Mútua (Soluções de Software)

- Diversas soluções existentes
- Abordagem evolutiva
  - Primeiros algoritmos consideravam apenas para 2 processos.
  - Evolução dos algoritmos permitiu controle de N processos

# Exclusão Mútua (Soluções de Software)

- Primeiro Algoritmo
  - Controla 2 processos: A e B
  - Uso de variável de bloqueio
    - Variável global define quem deve executar a *região crítica*



# Primeiro Algoritmo

```
PROGRAM Algoritmo_1;  
VAR Vez: CHAR;
```

```
PROCEDURE Processo_A;  
BEGIN  
  REPEAT  
    WHILE (Vez = 'B') DO;  
      Regiao_Critica_A;  
      Vez := 'B';  
      Processamento_A;  
    Until False;  
  END;
```

```
PROCEDURE Processo_B;  
BEGIN  
  REPEAT  
    WHILE (Vez = 'A') DO;  
      Regiao_Critica_B;  
      Vez := 'A';  
      Processamento_B;  
    Until False;  
  END;
```

```
BEGIN  
  Vez := 'A';  
  PARBEGIN  
    Processo_A;  
    Processo_B;  
  PAREND;  
END.
```

# Primeiro Algoritmo

- Problemas
  - Processo pode “parar” durante a execução de sua *região crítica*.
    - Impede outro processo de executar
  - Execução necessariamente alternada
    - Processos com muita necessidade de execução ficam prejudicados
    - Execução de *região crítica* fica limitada pela velocidade do processo mais lento

# Primeiro Algoritmo

- Limitação da velocidade de execução

<b>Processo_A</b>	<b>Processo_B</b>	<b>Vez</b>
While (Vez = 'B')	While (Vez = 'A')	A
Regiao_Critica_A	While (Vez = 'A')	A
Vez := 'B'	While (Vez = 'A')	B
Processamento_A	Regiao_Critica_B	B
Processamento_A	Vez := 'A'	A
Processamento_A	Processamento_B	A
Processamento_A	While (Vez = 'A')	A
Processamento_A	While (Vez = 'A')	A

# Exclusão Mútua (Soluções de Software)

- Segundo Algoritmo
  - 1º algoritmo usa apenas uma variável global
    - Controle de quem tem a vez
  - 2º algoritmo usa uma variável para cada processo.
    - Controle de quem está usando no momento

# Segundo Algoritmo

```
PROGRAM Algoritmo_2;  
VAR CA, CB: BOOLEAN;
```

```
PROCEDURE Processo_A;  
BEGIN  
  REPEAT  
    WHILE (CB) DO;  
      CA := True;  
      Regiao_Critica_A;  
      CA := False;  
      Processamento_A;  
    Until False;  
  END;
```

```
PROCEDURE Processo_B;  
BEGIN  
  REPEAT  
    WHILE (CA) DO;  
      CB := True;  
      Regiao_Critica_B;  
      CB := False;  
      Processamento_B;  
    Until False;  
  END;
```

```
BEGIN
```

```
  CA := false;
```

```
  CB := false;
```

```
  PARBEGIN
```

```
    Processo_A;
```

```
    Processo_B;
```

```
  PAREND;
```

```
END.
```

# Segundo Algoritmo

- Qual(is) o(s) problema(s) do segundo algoritmo?

# Terceiro Algoritmo

```
PROGRAM Algoritmo_3;  
  VAR CA, CB: BOOLEAN;
```

```
PROCEDURE Processo_A;  
BEGIN  
  REPEAT  
    CA := True;  
    WHILE (CB) DO;  
      Regiao_Critica_A;  
      CA := False;  
      Processamento_A;  
    UNTIL False;  
  END;
```

```
PROCEDURE Processo_B;  
BEGIN  
  REPEAT  
    CB := True;  
    WHILE (CA) DO;  
      Regiao_Critica_B;  
      CB := False;  
      Processamento_B;  
    UNTIL False;  
  END;
```

# Terceiro Algoritmo

- Características:
  - Garante exclusão mútua;
  - Possibilita bloqueio indefinido de ambos os processos.
  - Os dois processos alteram as variáveis CA e CB antes da execução da instrução *While*.



# Quarto Algoritmo

```
PROGRAM Algoritmo_4;  
  VAR CA, CB: BOOLEAN;  
  
  PROCEDURE Processo_A;  
  BEGIN  
    REPEAT  
      CA := True;  
      WHILE (CB) DO  
        BEGIN  
          CA := False;  
          Tempo_Aleatorio;  
          CA := True;  
        END;  
      Regiao_Critica_A;  
      CA := False;  
    UNTIL False;  
  END;
```

```
  PROCEDURE Processo_B;  
  BEGIN  
    REPEAT  
      CB := True;  
      WHILE (CA) DO  
        BEGIN  
          CB := False;  
          Tempo_Aleatorio;  
          CB := True;  
        END;  
      Regiao_Critica_B;  
      CB := False;  
    UNTIL False;  
  END;
```

-- --

# Quarto Algoritmo

```
PROCEDURE Tempo_Aleatorio;  
BEGIN  
    {pequeno intervalo de tempo aleatório}  
END;
```

```
BEGIN  
    CA := False;  
    CB := False;  
    PARBEGIN  
        Processo_A;  
        Processo_B;  
    PAREND;  
END.
```

# Quarto Algoritmo

- Características:
  - Garante exclusão mútua;
  - Não gera bloqueio simultâneo de processos;
  - Tempos aleatórios muito próximos e concorrência
    - Ambos processos alteram o valor de CA e CB para falso antes do término do loop.
    - Nenhum dos dois processos conseguirá executar sua região crítica.

# Algoritmo de Peterson

```
PROGRAM Algoritmo_Peterson;  
  VAR CA, CB: BOOLEAN;
```

```
PROCEDURE Processo_A;  
BEGIN
```

```
  REPEAT
```

```
    CA := True;
```

```
    Vez := 'B';
```

```
    WHILE (CB and Vez='B') DO;
```

```
    Regiao_Critica_A;
```

```
    CA := False;
```

```
    Processamento_A;
```

```
  UNTIL False;
```

```
END;
```

```
PROCEDURE Processo_B;
```

```
BEGIN
```

```
  REPEAT
```

```
    CB := True;
```

```
    Vez := 'A';
```

```
    WHILE (CA and Vez='A') DO;
```

```
    Regiao_Critica_B;
```

```
    CB := False;
```

```
    Processamento_B;
```

```
  UNTIL False;
```

```
END;
```

# Algoritmo de Peterson

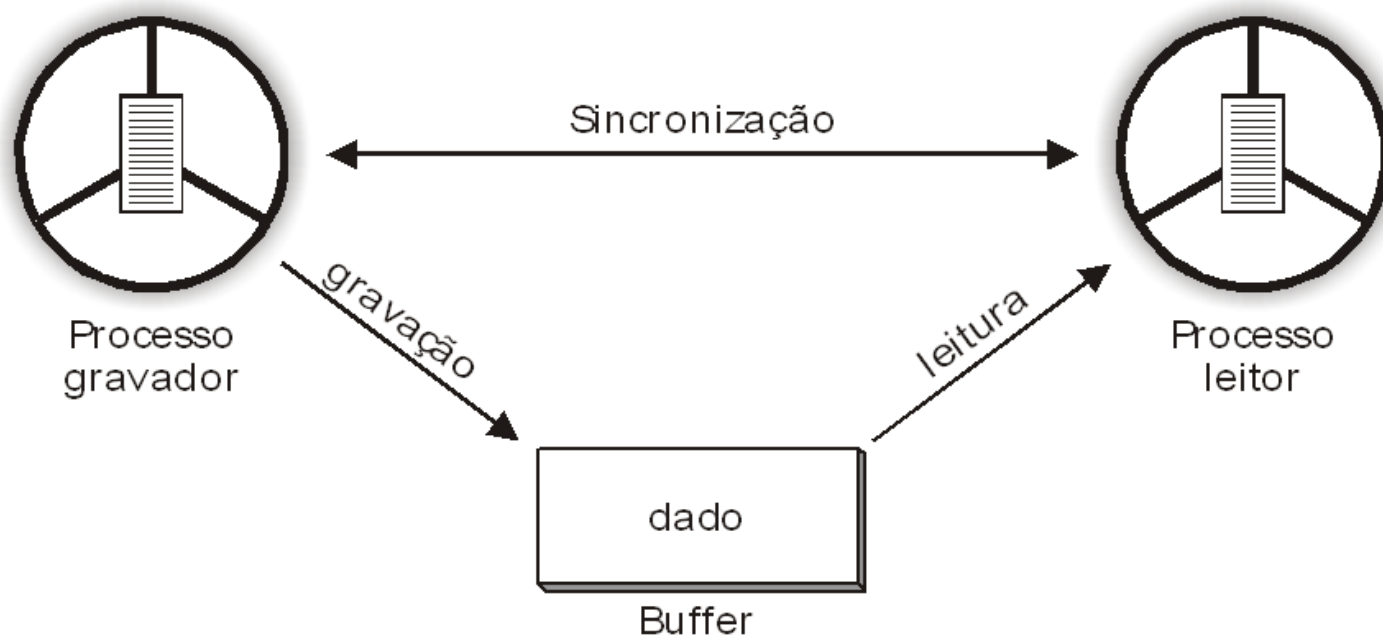
```
BEGIN
    CA := False;
    CB := False;
    PARBEGIN
        Processo_A;
        Processo_B;
    PAREND;
END.
```

# Algoritmo de Peterson

- Características:
  - Variáveis CA e CB indicam desejo de um processo de entrar em sua região crítica;
  - Variável Vez resolve conflitos gerados pela concorrência;
  - Garante exclusão mútua;
  - Bloqueio indefinido não ocorre:
    - Variável Vez sempre permite a continuidade da execução de um dos processos.

# Sincronização Condicional

- Acesso ao recurso compartilhado exige a sincronização de processos vinculada a uma condição de acesso.
  - Ex: gravação e leitura em um buffer.



# Sincronização Condicional

- Problema do produtor/consumidor

```
PROGRAM Produtor_Consumidor_1;  
  CONST TamBuf = (* Tam. qualquer *);  
  TYPE Tipo_Dado = (* Tipo qualquer *);  
  VAR  
    Buffer: ARRAY [1..TamBuf] OF  
      Tipo_Dado;  
    Dado: Tipo_Dado;  
    Cont: 0..TamBuf;
```



# Produtor / Consumidor

```
PROCEDURE Produtor;  
BEGIN  
    REPEAT  
        Produz_Dado (Dado) ;  
        WHILE (Cont = TamBuf) DO;  
            Grava_Buffer (Dado, Cont) ;  
        UNTIL False;  
    END;
```

```
PROCEDURE Consumidor;  
BEGIN  
    REPEAT  
        WHILE (Cont = 0) DO;  
            Le_Buffer (Dado) ;  
            Consome_Dado (Dado, Cont) ;  
        UNTIL False;  
    END;
```

```
BEGIN  
    Cont := 0;  
    PARBEGIN  
        Produtor;  
        Consumidor;  
    PAREND;  
END.
```

# Produtor / Consumidor

- Resolve sincronização condicional;
- Possui o problema de espera ocupada.

# Semáforos

- Proposto por Dijkstra em 1965;
- Permite implementar exclusão mútua e sincronização condicional entre processos;
- Maioria das linguagens disponibiliza rotinas para uso de semáforos.

# Semáforos

- Um semáforo é uma variável inteira não negativa que só pode ser manipulada por duas instruções atômicas: DOWN e UP.
  - Instrução UP: incrementa em uma unidade o valor do semáforo
  - Instrução DOWN decrementa em uma unidade o valor do semáforo
    - Caso valor seja zero processo entra em espera.

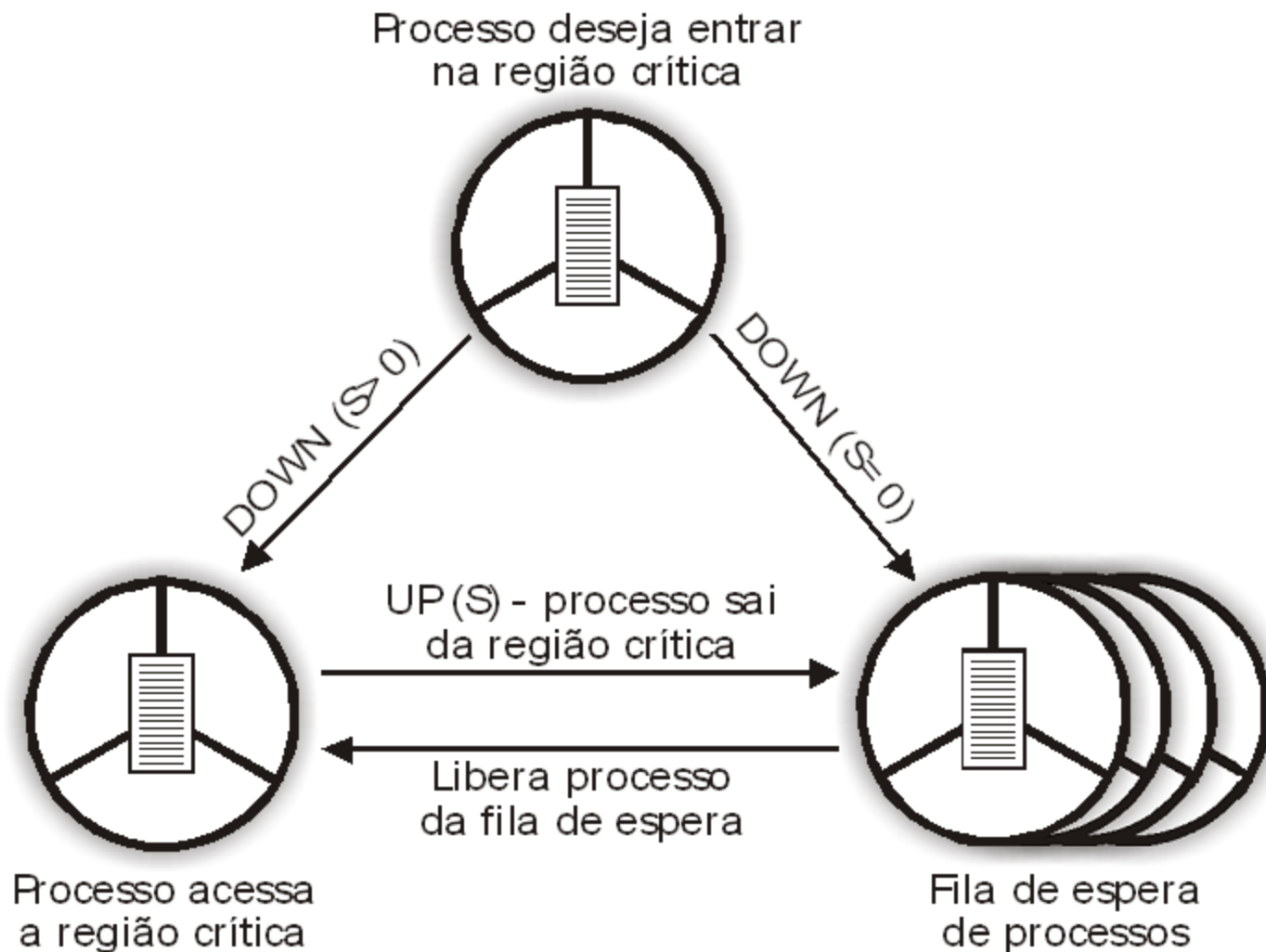
# Semáforos

- Classificação
  - Binários: só podem assumir os valores 0 e 1
  - Contadores: podem assumir qualquer valor inteiro maior ou igual a zero.

# Semáforos – Exclusão Mútua

- Implementada utilizando semáforo binário.
- Instruções UP e DOWN funcionam como protocolos de entrada e saída.
  - Semáforo igual a 1 → recurso liberado
  - Semáforo igual a 0 → recurso ocupado
- Resolve problema de *espera ocupada*

# Semáforos – Exclusão Mútua



# Semáforos – Exclusão Mútua

```
PROGRAM Semaforo_1;  
VAR s: Semaforo;
```

```
PROCEDURE Processo_A;  
BEGIN  
    REPEAT  
        DOWN (s) ;  
        Regiao_Critica_A;  
        UP (s) ;  
    UNTIL False;  
END;
```

```
BEGIN  
    s := 1;  
    PARBEGIN  
        Processo_A;  
        Processo_B;  
    PAREND;  
END.
```

```
PROCEDURE Processo_B;  
BEGIN  
    REPEAT  
        DOWN (s) ;  
        Regiao_Critica_B;  
        UP (s) ;  
    UNTIL False;  
END;
```



# Semáforos – Exclusão Mútua

Processo_A	Processo_B	s	Pendente
REPEAT	REPEAT	1	*
DOWN (S)	REPEAT	0	*
Reg_Critica_A	DOWN (S)	0	Processo_B
UP (S)	DOWN (S)	1	Processo_B
REPEAT	Reg_Critica_B	0	*

# Semáforos – Sincronização

## Condicional (Ex.1)

```
PROGRAM Semaforo_2;  
  VAR Evento: Semaforo;
```

```
PROCEDURE Solicita_Leitura;  
BEGIN  
  DOWN (Evento) ;  
END;
```

```
BEGIN  
  Evento := 0;  
  PARBEGIN  
    Solicita_Leitura;  
    Le_Dados;  
  PAREND;  
END.
```

```
PROCEDURE Le_Dados;  
BEGIN  
  ...  
  UP (Evento) ;  
END;
```

# Semáforos – Sincronização Condicional (Ex. 2)

- Produtor / Consumidor

```
PROGRAM Produtor_Consumidor_2;  
  CONST TamBuf = 2;  
  TYPE Tipo_Dado = (* Tipo qualquer *);  
  VAR  
    Vazio, Cheio, Mutex: Semaforo;  
    Buffer: ARRAY [1..TamBuf] OF Tipo_Dado;  
    Dado: Tipo_Dado;
```

# Semáforos – Sincronização Condicional (Ex. 2)

```
PROCEDURE Produtor;  
BEGIN  
  REPEAT  
    Produz_Dado (Dado) ;  
    DOWN (Vazio) ;  
    DOWN (Mutex) ;  
    Grava_Buffer (Dado, Buffer) ;  
    UP (Mutex) ;  
    UP (Cheio) ;  
  UNTIL False;  
END;
```

```
PROCEDURE Consumidor;  
BEGIN  
  REPEAT  
    DOWN (Cheio) ;  
    DOWN (Mutex) ;  
    Le_Dado (Dado, Buffer) ;  
    UP (Mutex) ;  
    UP (Vazio) ;  
    Consome_Dado (Dado) ;  
  UNTIL False;  
END;
```

# Semáforos – Sincronização Condicional (Ex. 2)

- Produtor / Consumidor

```
BEGIN
    Vazio := TamBuf;
    Cheio := 0;
    Mutex := 1;
    PARBEGIN
        Produtor;
        Consumidor;
    PAREND;
END.
```

# Semáforos – Sincronização Condicional (Ex. 2)

Produtor	Consumidor	Vazio	Cheio	Mutex	Pendente
*	*	2	0	1	*
*	DOWN (Cheio)	2	0	1	Consumidor
DOWN (Vazio)	DOWN (Cheio)	1	0	1	Consumidor
DOWN (Mutex)	DOWN (Cheio)	1	0	0	Consumidor
Grava_Buffer	DOWN (Cheio)	1	0	0	Consumidor
UP (Mutex)	DOWN (Cheio)	1	0	1	Consumidor
UP (Cheio)	DOWN (Cheio)	1	1	1	*
UP (Cheio)	DOWN (Cheio)	1	0	1	*
UP (Cheio)	DOWN (Mutex)	1	0	0	*
UP (Cheio)	Lê (Dado)	1	0	0	*
UP (Cheio)	UP (Mutex)	1	0	1	*
UP (Cheio)	UP (Vazio)	2	0	1	*

# Semáforos – Sincronização Condicional

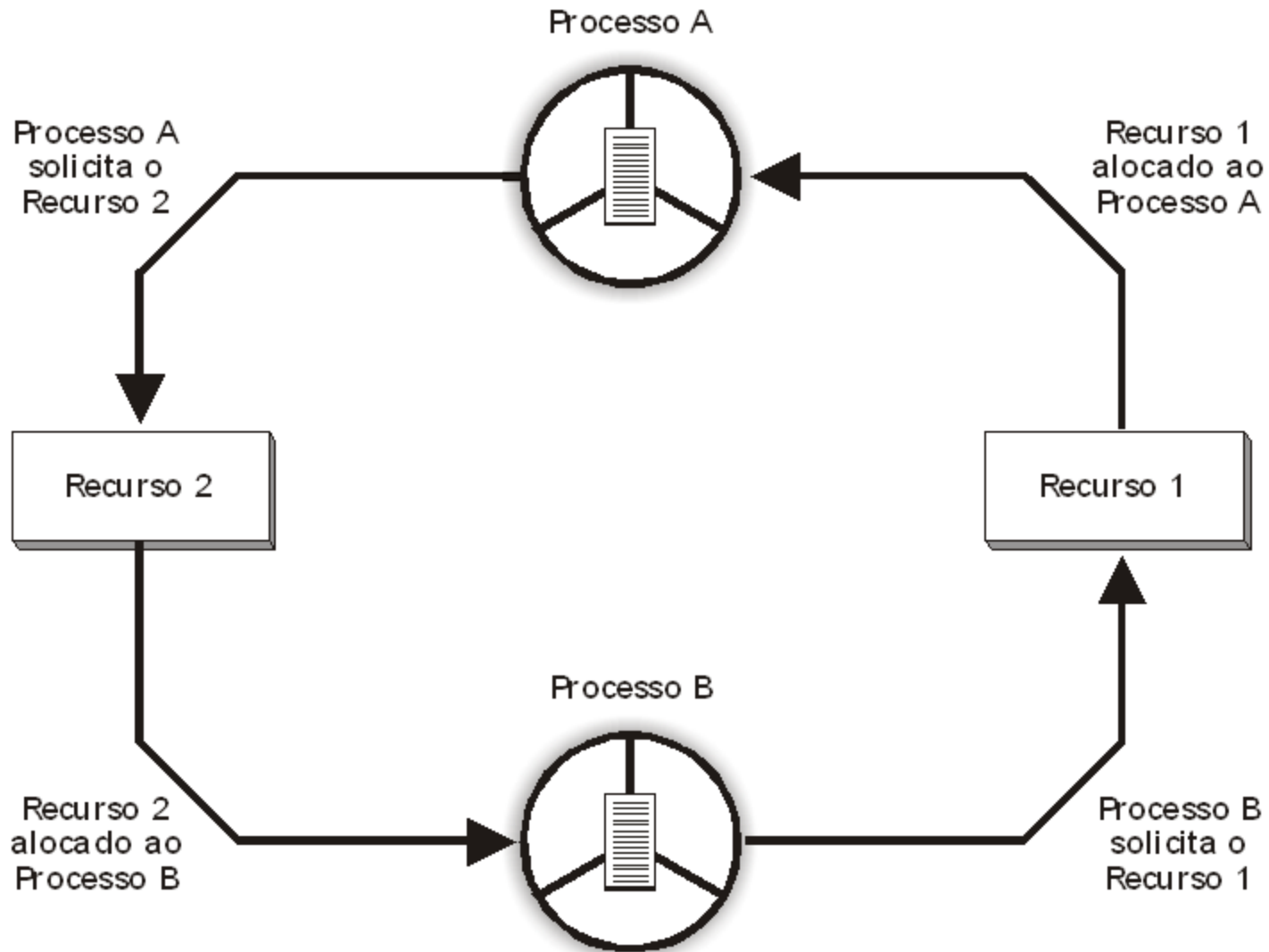
- Semáforos Contadores
  - Úteis em problemas de sincronização condicional;
  - Semáforo é inicializado com o número de recursos disponíveis;
    - Down → Aloca recurso
    - UP → Libera recurso
    - Semáforo = zero → processo espera por recurso

# Deadlock

- Processo aguarda por um recurso que nunca estará disponível.
  - Ex: Dispositivos, Arquivos, Registros, etc.
- + Compartilhamento → + Deadlock



# Deadlock



# Deadlock

- Causas
  - Exclusão mútua
  - Espera por recurso
  - Não-preempção
  - Espera circular

# Deadlock - Prevenção

- Não permitir uma de suas causas
  - Exclusão mútua:
    - Solução: Alocar todos os recursos necessários no início [**desperdício**; n° de recursos; *Starvation*]
  - Espera por recurso:
    - Solução: Alocar todos os recursos necessários no início [**desperdício**; n° de recursos; *Starvation*]
  - Não-preempção
    - Solução: Permitir retirar recurso de outro processo [**geração de erros**; *Starvation*]
  - Espera Circular
    - Solução: Processo só pode alocar um recurso por vez [**extremamente limitador**]

# Deadlock - Prevenção

- Algoritmo de Dijkstra (1965)
  - Processos informam o número máximo de cada tipo de recurso.
  - Sistema calcula relação de recursos alocados/disponíveis e controla alocação.
  - Limitações:
    - Exige número fixo de processos ativos
    - Exige número fixo de recursos no sistema

# Deadlock - Detecção

- Prevenir nem sempre é possível
  - Sistemas normalmente tentam então detectar deadlocks no sistema.
  - Uso de estrutura de dados sobre
    - Cada recurso do sistema
    - Para qual processo cada recurso esta alocado
    - Qual processo está aguardando e por qual recurso
  - Algoritmos se baseiam na detecção de espera circular

# Deadlock - Correção

- Eliminar um ou mais processos envolvidos;
  - Necessidade de realizar *rollback*
  - Processo escolhido segundo critério do SO:
    - Aleatoriamente
    - Prioridade

# Exercícios

1. Defina o que é uma aplicação concorrente e dê exemplo de sua utilização.
2. Considere uma aplicação que utilize uma matriz na memória principal para a comunicação entre vários processos concorrentes. Que tipo de problema pode ocorrer quando dois ou mais processos acessam uma mesma posição da matriz?
3. O que é exclusão mútua e como é implementada?
4. Qual o problema com a solução que desabilita as interrupções para implementar a exclusão mútua

# Exercícios

5. Explique o que é sincronização condicional e dê um exemplo de sua utilização
6. Explique o que são semáforos e dê 2 exemplos de sua utilização (um para exclusão mútua e outro para sincronização condicional).
7. O que é espera Ocupada e qual o seu problema?



# Exercícios (Threads)

1. Quais os problemas de aplicações concorrentes desenvolvidas em ambientes monothread?
2. Quais as vantagens e desvantagens do compartilhamento do espaço de endereçamento entre threads de um mesmo processo?
3. Quais os benefícios do uso de threads em ambientes cliente-servidor
4. Dê exemplos do uso de threads no desenvolvimento de aplicativos como editores de texto e planilhas eletrônicas?